Record Nr. UNINA9910346938303321 Autore Kapp Andreas Ein Beitrag zur Verbesserung und Erweiterung der Lidar-Titolo Signalverarbeitung für Fahrzeuge KIT Scientific Publishing, 2007 Pubbl/distr/stampa 1000007047 **ISBN** Descrizione fisica 1 electronic resource (XII, 126 p. p.) Collana Schriftenreihe / Institut für Mess- und Regelungstechnik, Universität Karlsruhe (TH) Lingua di pubblicazione Tedesco **Formato** Materiale a stampa Livello bibliografico Monografia Laserscanner werden in Fahrzeugen zur Umfelderfassung eingesetzt. Sommario/riassunto Die vorliegende Arbeit untersucht, wie aus den Messungen des Laserscanners der Abstand und die Bewegung anderer Fahrzeuge bestimmt werden können. Verschiedene Ansätze zur Gruppierung der Messungen werden verglichen und hinsichtlich ihrer Eignung für Fahrzeuge bewertet. Darauf aufbauend wird analysiert, wie der Einfluss stochastischer und deterministischer Fehler auf die Bestimmung von Abstand und Bewegung minimiert werden kann.